

Liaison	Spécification	Surface contact	Représentation 2D	3D	DDL	Torseur cinématique	Torseur d'AT	Exemple
Encastrement					0	$\begin{Bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{Bmatrix}_{A,(\vec{x},\vec{y},\vec{z})}$	$\begin{Bmatrix} F_x & M_x \\ F_y & M_y \\ F_z & M_z \end{Bmatrix}_{A,(\vec{x},\vec{y},\vec{z})}$	Soudure
Glissière	Direction $\vec{x}$	Plan/plan et plan/plan			1	$\begin{Bmatrix} 0 & V_x \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{Bmatrix}_{A,(\vec{x},\vec{y},\vec{z})}$	$\begin{Bmatrix} 0 & M_x \\ F_y & M_y \\ F_z & M_z \end{Bmatrix}_{A,(\vec{x},\vec{y},\vec{z})}$	Tiroir
Pivot	Axe $(A, \vec{x})$	Plan/plan et cylindre/cylindre			1	$\begin{Bmatrix} \omega_x & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{Bmatrix}_{A,(\vec{x},\vec{y},\vec{z})}$	$\begin{Bmatrix} F_x & 0 \\ F_y & M_y \\ F_z & M_z \end{Bmatrix}_{A,(\vec{x},\vec{y},\vec{z})}$	Porte, roue de vélo
Hélicoïdale	Axe $(A, \vec{x})$	Hélicoïde			1	$\begin{Bmatrix} \omega_x^* & V_x^* \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{Bmatrix}_{A,(\vec{x},\vec{y},\vec{z})}$	$\begin{Bmatrix} F_x^* & M_x^* \\ F_y & M_y \\ F_z & M_z \end{Bmatrix}_{A,(\vec{x},\vec{y},\vec{z})}$	Vis
Pivot glissant <i>Cylindre-cylindre</i>	Axe $(A, \vec{x})$	Cylindre/cylindre			2	$\begin{Bmatrix} \omega_x & V_x \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{Bmatrix}_{A,(\vec{x},\vec{y},\vec{z})}$	$\begin{Bmatrix} 0 & 0 \\ F_y & M_y \\ F_z & M_z \end{Bmatrix}_{A,(\vec{x},\vec{y},\vec{z})}$	Verrou à targette
Rotule à doigt <i>Sphérique à doigt</i>	Centre A bloqué sur $\vec{x}$	Sphère/sphère et cylindre/plan			2	$\begin{Bmatrix} 0 & 0 \\ \omega_y & 0 \\ \omega_z & 0 \end{Bmatrix}_{A,(\vec{x},\vec{y},\vec{z})}$	$\begin{Bmatrix} F_x & M_x \\ F_y & 0 \\ F_z & 0 \end{Bmatrix}_{A,(\vec{x},\vec{y},\vec{z})}$	<i>Cheville</i>
Rotule <i>Sphérique</i> <i>Sphère-sphère</i>	Centre A	Sphère/sphère			3	$\begin{Bmatrix} \omega_x & 0 \\ \omega_y & 0 \\ \omega_z & 0 \end{Bmatrix}_{A,(\vec{x},\vec{y},\vec{z})}$	$\begin{Bmatrix} F_x & 0 \\ F_y & 0 \\ F_z & 0 \end{Bmatrix}_{A,(\vec{x},\vec{y},\vec{z})}$	Hanche, épaule
Appui plan <i>Plan-plan</i>	Normale $\vec{z}$	Plan/plan			3	$\begin{Bmatrix} 0 & V_x \\ 0 & V_y \\ \omega_z & 0 \end{Bmatrix}_{A,(\vec{x},\vec{y},\vec{z})}$	$\begin{Bmatrix} 0 & M_x \\ 0 & M_y \\ F_z & 0 \end{Bmatrix}_{A,(\vec{x},\vec{y},\vec{z})}$	Feuille sur table, effaceur sur tableau
Linéaire annulaire <i>Sphère-cylindre</i>	Axe $(A, \vec{x})$	Sphère/cylindre			4	$\begin{Bmatrix} \omega_x & V_x \\ \omega_y & 0 \\ \omega_z & 0 \end{Bmatrix}_{A,(\vec{x},\vec{y},\vec{z})}$	$\begin{Bmatrix} 0 & 0 \\ F_y & 0 \\ F_z & 0 \end{Bmatrix}_{A,(\vec{x},\vec{y},\vec{z})}$	Boule de bowling dans la rigole
Linéaire rectiligne <i>Cylindre-plan</i>	Axe $(A, \vec{x})$ Normale $\vec{z}$	Cylindre/plan			4	$\begin{Bmatrix} \omega_x & V_x \\ 0 & V_y \\ \omega_z & 0 \end{Bmatrix}_{A,(\vec{x},\vec{y},\vec{z})}$	$\begin{Bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & M_y \\ F_z & 0 \end{Bmatrix}_{A,(\vec{x},\vec{y},\vec{z})}$	Patin à glace
Ponctuelle <i>Sphère-plan</i>	Normale $(A, \vec{z})$	Sphère/plan			5	$\begin{Bmatrix} \omega_x & V_x \\ \omega_y & V_y \\ \omega_z & 0 \end{Bmatrix}_{A,(\vec{x},\vec{y},\vec{z})}$	$\begin{Bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ F_z & 0 \end{Bmatrix}_{A,(\vec{x},\vec{y},\vec{z})}$	Stylo sur feuille